

Worked Examples for Lecture 4

1. 考察集合 \mathbb{R}^2 , 如果我们把加法定义成 $(x_1, y_1) + (x_2, y_2) = (x_1 + y_2, x_2 + y_1)$, 数乘的定义不变, 则请验证这个集合与这两种运算不构成一个向量空间, 并且指出其不满足哪条性质。

分析

要理解清楚一个向量空间 V , 必须明白其是一个集合 V 和两种运算 '+', '·', 第一种我们称为'加法', 是定义在 V 上两个元素的运算, 第二种则称为'数乘', 是定义在实数集 \mathbb{R} (这节课只讨论 \mathbb{R}) 和 V 上的运算, 并且满足如下的十条性质:

- (1) (加法封闭) $\mathbf{u} \in V, \mathbf{v} \in V$ 蕴含 $\mathbf{u} + \mathbf{v} \in V$ 。
- (2) (数乘封闭) $\mathbf{u} \in V, c \in \mathbb{R}$ 蕴含 $c \cdot \mathbf{u} \in V$ 。
- (3) (加法交换) $\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{v} + \mathbf{u}$
- (4) (加法结合) $(\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w} = \mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w})$
- (5) (加法零元) 存在一个元素 $\mathbf{0} \in V$, 使得 $\mathbf{u} + \mathbf{0} = \mathbf{u}$, 这里的 $\mathbf{0}$ 不一定是实数 0 或者零向量, 是在这个运算下满足该性质的集合 V 中的元素。
- (6) (加法逆元) 对于每一个 $\mathbf{u} \in V$, 存在一个元素 $\mathbf{v} \in V$, 使得 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{0}$, 并且我们记作 $\mathbf{v} = -\mathbf{u}$
- (7) (数乘单位元) $1 \cdot \mathbf{u} = \mathbf{u}$, 这里的 1 就是实数 1
- (8) (数乘结合) $(c_1 c_2) \cdot \mathbf{u} = c_1 \cdot (c_2 \cdot \mathbf{u})$
- (9) (数乘分配) $(c_1 + c_2) \cdot \mathbf{u} = c_1 \cdot \mathbf{u} + c_2 \cdot \mathbf{u}$
- (10) (加法分配) $c \cdot (\mathbf{u} + \mathbf{v}) = c \cdot \mathbf{u} + c \cdot \mathbf{v}$

解答. 我们逐一验证这十条性质:

- (1) 设 $\mathbf{u} = (x_1, y_1), \mathbf{v} = (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2$, 则 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = (x_1 + y_2, x_2 + y_1) \in \mathbb{R}^2$, 即加法是封闭的。
- (2) 设 $\mathbf{u} = (x_1, y_1) \in \mathbb{R}^2, c \in \mathbb{R}$, 则 $c \cdot \mathbf{u} = (cx_1, cy_1) \in \mathbb{R}^2$, 即数乘是封闭的。
- (3) 设 $\mathbf{u} = (x_1, y_1), \mathbf{v} = (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2$, 则 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = (x_1 + y_2, x_2 + y_1)$, $\mathbf{v} + \mathbf{u} = (x_2 + y_1, x_1 + y_2)$, 即加法不满足交换律。
- (4) 设 $\mathbf{u} = (x_1, y_1), \mathbf{v} = (x_2, y_2), \mathbf{w} = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$, 则

$$\begin{aligned}(\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w} &= (x_1 + y_2, y_2 + x_1) + (x_3, y_3) = (x_1 + y_2 + y_3, y_1 + x_2 + x_3) \\ \mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w}) &= (x_1, y_1) + (x_2 + y_3, x_3 + y_2) = (x_1 + y_2 + x_3, y_1 + x_2 + y_3)\end{aligned}$$

即加法不满足结合律。

- (5) 令 $\mathbf{v} = (0, 0)$, 则对于任意 $\mathbf{u} = (x, y) \in \mathbb{R}^2$, 有 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = (x + 0, 0 + y) = (x, y) = \mathbf{u}$, 即存在零元素 $\mathbf{0} = (0, 0)$ 。
- (6) 设 $\mathbf{u} = (x, y) \in \mathbb{R}^2$, 令 $\mathbf{v} = (-y, -x)$, 则 $\mathbf{u} + \mathbf{v} = (x - x, y - y) = (0, 0) = \mathbf{0}$, 所以 \mathbf{u} 的逆元素是 \mathbf{v} , 即加法逆元存在。

- (7) 对于任意 $\mathbf{u} = (x, y) \in \mathbb{R}^2$, 有 $1 \cdot \mathbf{u} = (1 \cdot x, 1 \cdot y) = (x, y) = \mathbf{u}$, 即数乘单位元存在。
- (8) 设 $\mathbf{u} = (x, y) \in \mathbb{R}^2, c_1, c_2 \in \mathbb{R}$, 则 $(c_1 c_2) \cdot \mathbf{u} = (c_1 c_2 x, c_1 c_2 y) = c_1 \cdot (c_2 \cdot \mathbf{u})$, 即数乘结合律成立。
- (9) 设 $\mathbf{u} = (x, y) \in \mathbb{R}^2, c_1, c_2 \in \mathbb{R}$, 则

$$(c_1 + c_2) \cdot \mathbf{u} = ((c_1 + c_2)x, (c_1 + c_2)y) = (c_1 x + c_2 x, c_1 y + c_2 y)$$

$$c_1 \cdot \mathbf{u} + c_2 \cdot \mathbf{u} = (c_1 x, c_1 y) + (c_2 x, c_2 y) = (c_1 x + c_2 x, c_1 y + c_2 y)$$

即数乘不满足分配律。

- (10) 设 $\mathbf{u} = (x_1, y_1), \mathbf{v} = (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2, c \in \mathbb{R}$, 则

$$c \cdot (\mathbf{u} + \mathbf{v}) = c \cdot (x_1 + x_2, y_1 + y_2) = (c(x_1 + x_2), c(y_1 + y_2))$$

$$c \cdot \mathbf{u} + c \cdot \mathbf{v} = (cx_1, cy_1) + (cx_2, cy_2) = (cx_1 + cx_2, cy_1 + cy_2)$$

即数乘满足加法分配律。

□

2. 请描述下列向量空间的一个子空间 S , 再描述一个子空间 S 的子空间 SS :

- $V_1 =$ 所有 $(1, 1, 0, 0), (1, 1, 1, 0), (1, 1, 1, 1)$ 的线性组合组成的集合。
- $V_2 =$ 所有与 $\mathbf{u} = (1, 2, 1)$ 垂直的向量 $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$, 即 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$ 。
- $V_3 =$ 所有 2×2 的对称矩阵 (Symmetric Matrix) 组成的集合。

分析

一个向量空间 V 的子空间 S 是 V 的一个特殊非空子集, 其满足:

- (1) 加法封闭。
- (2) 数乘封闭。

并且我们可以验证, S 是一个向量空间 (运算就是原来 V 上的)。一个特别的例子就是 V 本身也是 V 的子空间。换个角度来理解, 就是如果 S 是一个子空间, 那么给定 S 中的任何一些元素, 他们的线性组合也都在 S 中。

解答.

- (1) V_1 的一个子空间 S 是所有 $(1, 1, 0, 0), (1, 1, 1, 0)$ 的线性组合组成的集合, 即 $S = \{a(1, 1, 0, 0) + b(1, 1, 1, 0) | a, b \in \mathbb{R}\}$ 。 S 的一个子空间 SS 是所有 $(1, 1, 0, 0)$ 的线性组合组成的集合, 即 $SS = \{a(1, 1, 0, 0) | a \in \mathbb{R}\}$ 。
- (2) V_2 的一个子空间 S 是所有与 $\mathbf{u} = (1, 2, 1)$ 垂直的向量 $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$ 并且满足 $\mathbf{v}(1) = 0$, 即 $S = \{\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3 | \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0 \wedge \mathbf{v}(1) = 0\}$ 。 S 的一个子空间 SS 是只包含 $(0, 0, 0)$ 的集合, 即 $SS = \{(0, 0, 0)\}$ 。
- (3) V_3 的一个子空间 S 是所有 2×2 的对称矩阵组成的集合, 即 $S = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix} | a, b, c \in \mathbb{R} \right\}$ 。 S 的一个子空间 SS 是所有 2×2 的对称矩阵中 $a = 0$ 的集合, 即 $SS = \left\{ \begin{pmatrix} 0 & b \\ b & c \end{pmatrix} | b, c \in \mathbb{R} \right\}$ 。

□

3. 解释一下下列矩阵 A 的列空间、行空间和零空间：

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

分析

对于一个 $m \times n$ 的矩阵 A ，我们可以定义其列空间、行空间和零空间：

- (1) 列空间： A 的列空间是所有 A 的列向量的线性组合组成的集合，也就是所有的 $A\mathbf{x}$ ，其每个元素都是 \mathbb{R}^m 中的一个元素，所以它是 \mathbb{R}^m 的子空间。
- (2) 行空间： A 的行空间是所有 A^T 的列向量的线性组合组成的集合，也就是所有的 A 中行向量的转置的列向量组成的线性组合组成的集合，其每个元素都是 \mathbb{R}^n 中的一个元素，所以它是 \mathbb{R}^n 的子空间。
- (3) 零空间： A 的零空间是所有 \mathbf{x} 使得 $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ 的集合，其每个元素都是 \mathbb{R}^m 中的一个元素，所以它是 \mathbb{R}^m 的子空间。

解答.

- 其列向量是 $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}$ ，所以其列空间就是由上述四个列向量的线性组合组成的集合，即

$$C(A) = \left\{ a \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + d \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b, c, d \in \mathbb{R} \right\} \subseteq \mathbb{R}^3$$

- 其转置矩阵的列向量是 $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ ，所以其行空间就是由上述三个列向量的线性组合组成的集合，即

$$C(A^T) = \left\{ a \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \mid a, b, c \in \mathbb{R} \right\} \subseteq \mathbb{R}^4$$

- 零空间就是所有 \mathbf{x} 使得 $A\mathbf{x} = \mathbf{0}$ ，可以验证其都具备 $\mathbf{x} = c \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ 的形式，所以，其零空间就是由上述向量的线性组合组成的集合，即

$$N(A) = \left\{ c \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \mid c \in \mathbb{R} \right\} \subseteq \mathbb{R}^3$$

□